#### PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 58108641 A

(43) Date of publication of application: 28 . 06 . 83

(51) Int. CI

H01J 37/317 H01L 21/68

(21) Application number: 56205298

(22) Date of filing: 21 . 12 . 81

(71) Applicant:

HITACHI LTD HITACHI NAKA

SEIKI KK

(72) Inventor:

TAYA TOSHIMICHI KONUMA TAKEO

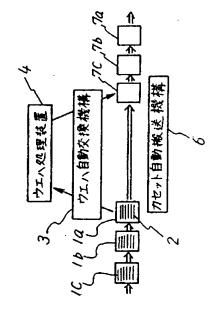
# (54) DEVICE FOR AUTOMATICALLY EXCHANGING WAFER

## (57) Abstract:

PURPOSE: To save energy, and make any worker unnecessary by automatically sending an empty cassette to a processed-wafer receiving position by installing an automatic cassette-sending mechanism.

CONSTITUTION: By installing an automatic cassette-sending mechanism 6 in addition to a conventional automatic wafer-exchanging mechanism 3, an empty cassette 1a for wafers being processed is sent to a processed-wafer receiving position 7c before processing of the whole wafers of the cassette 1a is finished in a wafer processing device 4. Next, the processed wafers are installed in the same position as the cassette 1a in which they are installed before being processed. At the same time, the following cassettes 1b and 1c, in order, are shifted to the position of the cassette 1a. After that, the cassettes 1a, 1b and 1c, in order, are shifted to the following positions 7b and 7a.

COPYRIGHT: (C)1983,JPO&Japio



# (9) 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

# ⑫公開特許公報(A)

昭58—108641

(1) Int. Cl.<sup>3</sup>
H 01 J 37/317

H 01 L 21/68

識別記号

庁内整理番号 7129-5C 6679-5F **匈公開** 昭和58年(1983) 6 月28日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 4 頁)

# ᡚウエハ自動交換装置

願 昭56-205298

願 昭56(1981)12月21日

仰発 明 者 田谷俊陸

の特

@出

勝田市市毛882番地株式会社日

立製作所那珂工場内

⑩発 明 者 小沼武男

勝田市大字市毛1040番地日立那

珂精器株式会社内

⑪出 願 人 株式会社日立製作所

東京都千代田区丸の内1丁目5

番1号

⑪出 願 人 日立那珂精器株式会社

勝田市大字市毛1040番地

個代 理 人 弁理士 高橋明夫

#### 明 細 葡

発明の名称 ウェハ自動交換装置

## 特許請求の範囲

1. ウエハを収納した複数のカセットよりウエハを収納した複数のカセットを関かれて、中枢の国転では、ウエハ処理接置の回転的に対したのがでは、ウエハの前にのでは、ウエハの前にのでは、ウエハをでは、ウェンのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーのでは、カーので

#### 発明の詳細な説明

本発明はウエハ自動交換装置に係り、特にイオン打込装置やブラズマエッチング装置などのウエ ハ処理装置の回転円板へのウエハの装着およびウ エハ処理剤のウエハの搬出を行うウエハ自動交換 装置の改良に関するものである。

この確従来のウェハ自動交換装置は、第1図に示すように、カセット1に収納されたウェハ2をウェハ自動交換機構3によつて1枚ずつ取り出し、ウェハ処理装置4の回転円板上に装着し、ウェハ処理後のウェハ2は別のカセット5に収納するようになつており、しかも、カセットの交換は手動となつていた。

しかし、このような方式では次のような欠点を 生ずる。

- (1) ウェハを収納するカセントやカセントへのウェハの収納位置が変わり、そのため、ウェハの工程管理をコンピュータを用いて行り場合、混乱が生じやすい。
- (2) カセットの交換を人が行うことは、省力化に反する。

本発明は上記に悩みてなされたもので、その目的とするところは、ウエハ処理後のウェハをウェ ハ処理前に収納されていたカセントに同じ順序で

(1)

(2)

特開昭58-108641(2)

収納することができ、また、複数個のカセットを 連続自動交換することができるウェハ自動交換装 催を提供することにある。

本発明の特徴は、ウェハ処型装置でウェハ処理 するためすべてのウェハを搬出し終つて空になつ たカセットを処理頂ウェハ受取り位置に移動させ るとともに後続する複数の未処理ウェハ入りカセ ットを順次ウェハ搬出位置に移動させ、処理頂の ウェハを収納し終つたカセットを順次次の場所に 移動させるカセット自動搬送機構を具備した構成 とした点にある。

以下本発明を第3図、第4図化示した実施例を よび第2図を用いて鮮細化説明する。

まず、第2図を用いて本発明の装置の概略について説明する。第2図は本発明の装置の概念図であり、第2図においては、従来のウェハ自動交換 供構3のほかに、新たにカセット自動搬送機構6を設けて、ウェハ処理装置4で1つのカセット1 aの全ウェハの処理が終る前にウェハを処理中の空のカセット1 aを処理残ウェハ受取位置7 c

(3)

ウエハがペルト11に乗せられてカセツト18か ら搬出される。そしてそのウェハが光センサ12 に検出されるとペルト11が一時停止し、ウエハ は』の位置でオリフラ合せを行われる。その後、 再びペルト11が回わり、ウェハが光センサ13 に検出されると、ベルト11が再び停止し、ウエ ハは板14、線15亿よつて水平面より135° 回転させられ、装面が45°下側に向く状態で板 14の上に乗せられる。16.17は第2図のウ エハ自動交換機構3のアームで、図示のようにT 字型に結合されていて、右側から図示の位置に 90° 旋回してきてアーム17の両端の吸着盤 18,19がアーム16,17と一緒にアーム 1 6 の支点を中心として下降して№ . Vの位置に あるウェハに舒かに当する。この状態でそれぞれ の吸着盤18,19内を真空にして吸着盤18. 19でウェハを吸引し、アーム16.17は上記 とは迎に上昇し、さらに右へ90° 旋回して、ア - ム 1 7 の両端の吸着盤 1 8 . 1 9 が V . V の位 **厳にきたら再び下降してウエハを離脱し、アーム** 

10----

以下具体的契施例について説明する。第3図は本発明のウェハ自動交換装置の一実施例を示す上面図で、ウェハ入りカセットが3組の場合を行うとしてあり、かつ、ウェハ処理装置(イオン打るを設定の数が開いている状態を示してある。第4図は第3図のカセット自動搬送機構の構造図で、(a)は左側面図、(b)は上面図である。第3図において、1 a, 1 b, 1 cは未処理ウェハ、セットで、図では、カセット1 a には台9にセットしてある。台8にカセット1 a の版下段のウェハが光センカカセット1 a の版下段のウェハが光センカカカの信号によつてベルト1 1 が回わり、

(4)

16.17および吸着盤18.19は再び上昇する。なお、アーム17の右端の吸着盤19は、桜切メオン打込みを始める前には、ウェハ処理装置4(第2図参照)の回転円板20にウェハがないので、第1回目のイオン打込みが終つたときから動作するよりに制御されている。

上配の動作を繰り返してカセット1 ªのウエハが全部回転円板20上に搬入されると、イオン打込室21の蓋(図示せず)が閉まる。ただし、このときは、アーム17は蓋が当たらぬところまで下つている。ついで、真空→イオン打込み→吸気が行われ、蓋が開いて回転円板20へのウェハの 協出入が上配の手順によつて行われる。

この間にカセント18は、カセント自動搬送機 解6(第2図参照)のカセント模送り装置のアーム22によつて両側を支えられる。アーム22は、 第4図のエアンリンダ27の軸の先端に固定して あり、エアンリンダ27の軸が右へ動くと、アーム22が右へ移動し、アーム22に固定してある ランク28が右へ移動すると、平衡軍29が回転 し、ラック30が左へ移動し、左側アーム22が セット18から離れる。このように、左右のアーム22は、カセット18を両側から挟むか離すか は一挙動で行う。

次に、両センター23を軸にして、第4図の両 側板31の底板32をエアシリンダ33で押し上 げて30° 悩ける。これはカセット1 ª の底面が 台8の凸部をさけるようにするため行う。

次に、第3図において、モータ24の回転により、同軸のボールネジ25が回転して機送り台26が右方へ移動し、処理済カセット位置1 c r で停止する。エアシリンダ33が元の位置に引き込むと、底板32、両側板31をよびアーム22、カセット1 a が水平に保持される。次に、エアシリンダ27の軸が出て、右アーム22が右方へ移動すると、ラック28、平出車29、ラック30が同時に作動し、左側アーム22が左方へ移動してカセット1 a から離れる。次に、第4図のモータ34が回転し、同軸の平像軍35と36を介して台37のラックを下方

が次々と搬出される。一方、イオン切込室21の 回転円板20のVの位置でウエハが搬出、搬入を 繰り返す。このとき、回転円板20は、ウエハの 1ピッチずつ回わされる。

(7)

カセット1 bのウエハの搬出を終り、回転円板20のイオン打込み済みのウエハが全部カセット1 a へ搬入を終り、かつ、カセット1 b のウエハの回転円板20への搬入を終ると、上記と同じ要領で、カセット検送り台26が右へ移動し、カセット位置1 c ' の位置からカセット位置1 c ' の位置に移し、また、カセット1 c を被初にカセット1 a があつた位置1 に移して小休止となる。

その後、イオン打込室21での真空→イオン打 込み→吸気を終り、イオン打込室21の蓋があく と、引き続きカセット1 c からウェハが搬出され、 イオン打込み椅みのウェハがカセット1 b に搬入 される動作が繰り返される。

ウエハの搬出入が終ると、カセツト横送り台

に移動する。台37の下辺がポールネジ25の中 心まで下つてモータ34が止まる。

次化、モータ24が逆回転して横送り台26が カセツト1bの位数にきて止まる。次に台37が モータ34の逆回転により平崩車35,36を介 して台37が上方に上る。次に、エアシリンダ 27の作動によりラツク28,30、平磁車29 を介してカセツト1 bをアーム22が両側から支 え、エアシリンダ33により、底板32、鋼板 31、カセツト1 bが30° 傾く。次に、モータ 24が回転して椴送り台26が右方に移動し、カ セット18があつたとこで止まる。エアシリンダ 33の軸が引き込み、底板32が水平となり、カ セット1 b がカセット1 a があつた位置に関かれ る。次に、エアシリンダ27の作動によりアーム 22が開いてカセツト28を離れ、モータ34の 回転により台37が図の下方に移動して小休止と なる。

イオン打込みが終り、イオン打込室21の設が あき、上記と同様にしてカセット1bからウエハ

(8)

26はカセット位置1b'のカセット1aをカセット1a'の位置にし、カセット位置1c'のカセット1bをカセット位置1b'に移し、さらに、空になつたカセット1cをカセット位置1c'に移す。

イオン打込みが終ると、ウエハの撤出が行われ、前のウエハ入りカセット1a.1b,1cには全部イオン打込み済みのウエハが収納され、イオン打込み前と同じカセットの状態になる。なお、空のカセットは台38に置かれ、イオン打込み済みのウエハを収納した2つのカセットは台39に置かれる。40は横送り案内棒である。

上記したよりに、本発明によれば、カセット自動搬送機構を設けて、ウェハを搬出した空のカセットを処理所のウェハの受取位置に自動搬送するようにしたので、ウェハ処理後のウェハをウェハ処理前に収納されていたカセットに同じ履序で収納することができ、また、カセットを連続自動交換することができ、複数個のカセット内のウェ

へを無理なく連続的に自動処理して省力化、無人 化をはかることができ、さらに、データ整理およ び作業管理を効率的に行うことができるという効 米がある。

#### 図面の簡単な説明

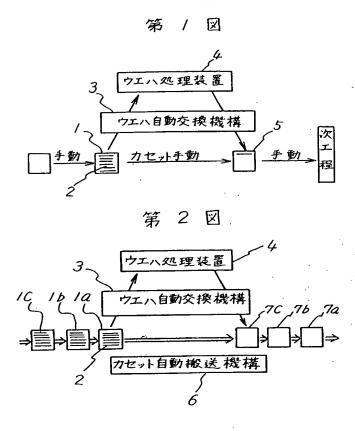
第1図は従来のウェハ自動交換装置の概念図、 第2図は本発明のウェハ自動交換装置の概念図、 第3図は本発明のウェハ自動交換装置の一契施例 を示す上面図、第4図は第3図のカセット自動搬 送機構の構造図で、(a)は左側面図、(b)は上面図で ある。

1 , 1 a , 1 b , 1 c … カセット、 2 … ウエハ、 3 … ウエハ自動交換機構、 4 … ウエハ処理装置、 6 … カセット自動搬送機構、 4 , 5 , 3 7 ~ 3 9 … 台、 1 0 , 1 2 , 1 3 … 光センサ、 1 1 … ベルト、 2 0 … 回転円板、 2 1 … イオン打込室、 2 2 … アーム、 2 3 … センダ、 2 4 , 3 4 … モーダ、 2 5 … ボールネジ、 2 6 … 板送り台、 2 7 , 3 3 … エアシリンダ、 2 8 , 3 0 … ラック、 2 9 ,

35.36…平衡車、40…模送り案内棒。

代理人 弁理士 高橋中華語

第 3 図



第 4 図

